

コンセプト

簡単な構造で素早く自陣側のワークを全て取る

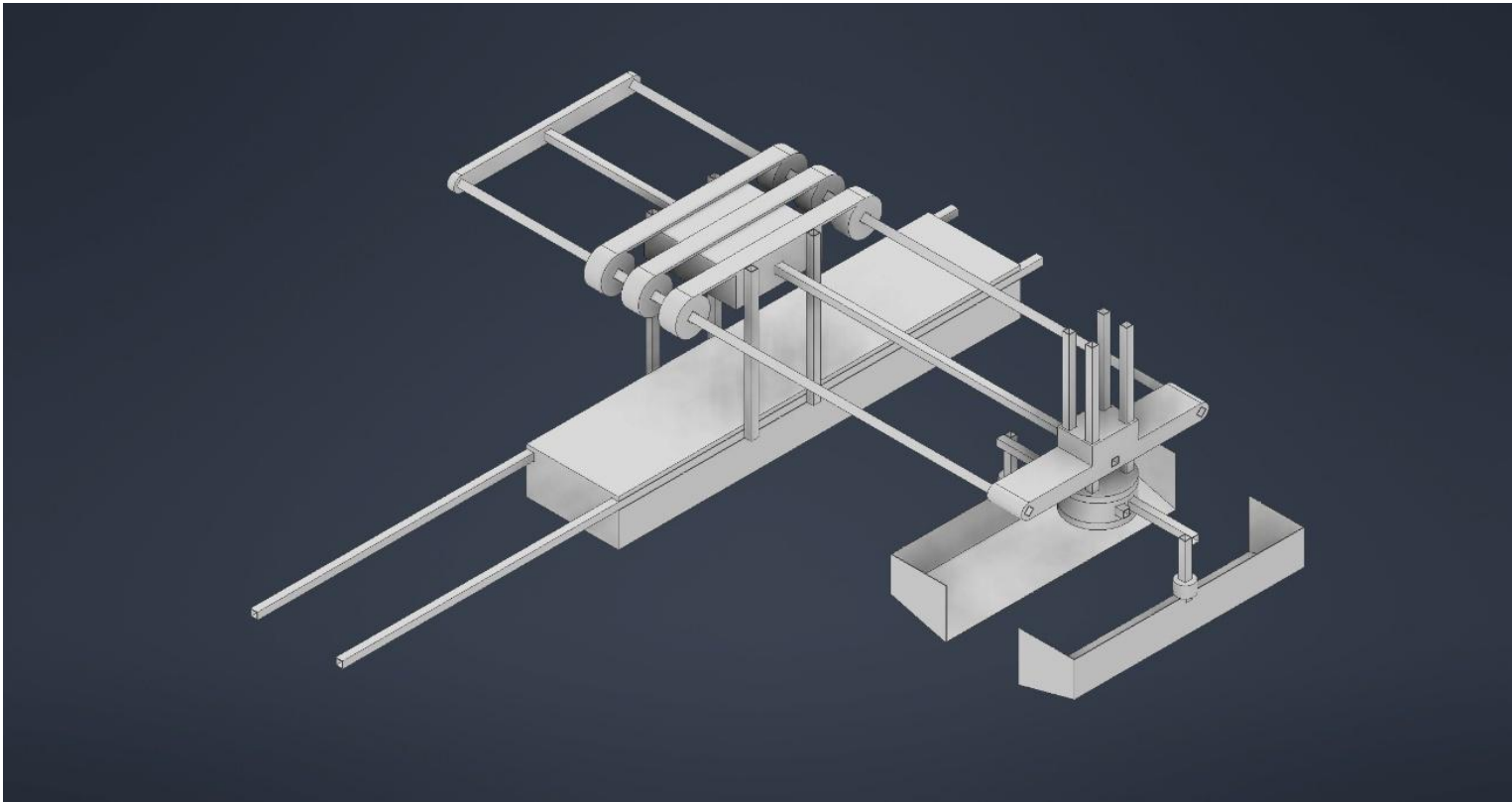
→巨大なハンドで一度に同じ種類のワークを全て取る

→一種類のワークを取ったら直ぐに共通エリアを狙い、相手チームよりも先手を取る

→ボーナスポイントを得られるよう、確保したワークの向きを自動的に調整する
(実現可能かは検討中)

ロボットの特徴

巨大なハンドを採用
精確な調整をしなくても簡単にワークを確保できる
X、Y、Zの三軸で平行移動するため、操作が簡単
画像識別を利用し効率よくボーナスポイントを得る(検討中)



ユニット構成

詳細

検討中のワークの向きを自動的に揃える機構は以下を参照。

ワークが上方向から中央の回転部分に入り、
整理機構が前のワークを揃えるまで待機する。



前のワークが揃ったら、回転部分が180度回転し、
次のワークを整理機構に渡す。

